Servo de Dirección para Crawler RC 1/10 — Guía Técnica de Selección

El servo de dirección es uno de los componentes más exigidos en un crawler RC escala 1/10. Cada vez que las ruedas chocan contra una roca o el coche necesita girar en un espacio reducido, es el servo el que recibe toda la carga mecánica.

Elegir el servo correcto marca la diferencia entre una dirección precisa y fiable o un punto débil que arruina la experiencia de conducción.

Para crawling técnico en escala 1/10, el par mínimo recomendable es de 15 kg-cm con engranajes de metal completo. Los servos de serie con engranajes de plástico se rompen con facilidad al impactar contra obstáculos, y su precisión se degrada rápidamente con el uso.

Un servo digital de 20-25 kg-cm con engranajes de metal ofrece el equilibrio perfecto entre potencia, velocidad de respuesta y durabilidad. Para crawling extremo en roca natural, un servo de 35 kg-cm proporciona fuerza de sobra para mover neumáticos de compuesto super-soft sin esfuerzo.

La elección entre servo coreless y servo brushless también importa. Los servos brushless ofrecen mayor eficiencia, menos calentamiento y una vida útil más larga, aunque su precio es superior. Para uso intensivo en roca, la inversión en un servo brushless se amortiza rápidamente.

El voltaje de alimentación es otro factor crítico. Un servo HV (alto voltaje) alimentado directamente desde una LiPo 2S a 7.4V rinde notablemente mejor que uno estándar alimentado a 6V a través del BEC del ESC. Más voltaje significa más par real y mayor velocidad de respuesta.

Guía completa con análisis detallado de modelos recomendados, comparativas y configuración óptima: https://rcartisans.com/servo-recomendado-para-rc-crawler-1-10/

Referencia técnica: https://es.wikipedia.org/wiki/Servomotor

Repuestos y servos compatibles: https://www.solott.com/